

がんばらんば



*I am a leader*

トマトを傷つけず、早く、多く収穫する技術を競う。

「がんばらんば」は、毎年12月に福岡県北九州市の九州工業大学で開催される「トマトロボット競技会」で、完全優勝を目指しています。トマトを自動で収穫するロボットの製作技術を競う大会ですが、「トマトを傷つけずにどれだけ早く、多く収穫できるか」が審査のポイントになります。2014年から出場しており、2020年の第7回大会も動画審査をパスした後に、九州工業大学での本戦へ出場しました。

ロボットは、アーム以外はすべて自分たちで製作しています。第7回大会に出場したロボットは前チームの機体を改良したのですが、設計から実機製作、プログラムまで、すべて自分たちで手がけました。ですからロボットが思い通りに動いてくれたときには、大きなやりがいを感じますね。製作期間中の試行錯誤や実験、そして失敗の数に比例して達成感も大きくなるし、どんな小さなことでも、成功したときには喜びがこみ上げてきます。

私は、2021年4月から運送業のシステム開発職として働くこととなります。会社ではこうしたロボット製作のほか、自身の研究テーマである画像処理を応用した「倉庫内の自動化やトラック積載量の自動判別などの事業」に携わることになるでしょう。昔から憧れていたロボットに関わる仕事に就けて、嬉しく思っています。



大学院工学研究科修士課程電子情報学専攻 修了

濱口 和也

長崎南山高等学校(長崎県)出身

学部生時代は、学生ロボコンへ出場するプロジェクト「NiAS夢工房」のメンバーとしてロボットの制御を担当していた。「がんばらんば」は、トマトロボットの研究に携わる佐藤研究室で自身の研究を進めるなかで、先生から勧められたことが参加のきっかけになった。



上) トマト収穫のデモンストレーション中に、ロボットの収穫ハンドの動作が停止するアクシデントが発生。サーボモータの焼損が原因のため、モータを取り替えて対応する。

下) ロボット本体に、設置されたモニター。画面には、前進・停止などのログ、カメラが映したトマト、またトマトと機体との距離、アームが障害物を避けてどう移動するのか…などが表示される。